PAT-NO:

JP403260872A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 03260872 A

TITLE:

LOW-ORDER DEVELOPMENT AUTOMATING SYSTEM

PUBN-DATE:

November 20, 1991

INVENTOR-INFORMATION: NAME KOBAYASHI, KAZUO WAKABAYASHI, HARUO OKADA, KATSUYUKI WAKIMURA, YOSHIAKI

ASSIGNEE-INFORMATION:

COUNTRY NIPPON TELEGR & TELEPH CORP <NTT>

N/A

APPL-NO:

JP02060740

APPL-DATE: March 12, 1990

INT-CL (IPC): G06F015/60

# ABSTRACT:

PURPOSE: To select optimum configuration by describing the designation of functions and the designation of configuration for a logic unit and preparing one of a logic circuit with wiring logic and a logic circuit with a microprogram or a logic circuit mixing those both configuration systems according to the designation of the same function by using those descriptions.

CONSTITUTION: Based on the designation of the functions for the logic unit storing a file, the logic circuit at a logic gate level is prepared by a logic synthesizing program 39, and the microprogram at a bit pattern level is

prepared by a microprogram compiler 38. When preparing the logic circuit at a low-order level from function specification by using a switch to change over the logic synthesizing program 39 and the microprogram compiler 38 based on the designation of the logic configuration, the logic circuit and the microprogram are prepared while being selected according to the designation of one function. Thus, the optimum logic configuration can be selected.

COPYRIGHT: (C)1991,JPO&Japio

#### の日本同益性庁(IP)

m 特許出願公開

#### ⑩ 众 盟 特 許 众 据 (A) 平3-260872

@Int. Cl. 5

識別記号 庁内勢理番号 43公開 平成3年(1991)11月20日

G 06 F 15/60

360 K 7922-51

審査請求 未請求 請求項の数 1 (全14頁)

60発明の名称 下位展開自動化方式

②特 頤 平2-60740

20出 願 平2(1990)3月12日

70発明者 小 林 東京都千代田区内幸町1丁目1番6号 日本電信電話株式 一夫

会补内 @発明者 若 林 夫 東京都千代田区内幸町1丁月1番6号 日本電信電話株式

会补内

@ 幹 明 翮 勝行 東京都千代田区内幸町1丁目1番6号 日本電信電話株式 老 ш

会补内 £ € 村 東京都千代田区内幸町1丁目1番6号 日本電信電話株式

会补内

の出 願 人 日本電信電話株式会社 79代 理 人 弁理十 礎村 雅俊

東京都千代田区内幸町1丁目1番6号

明細書

1. 発明の名称

下位展開自動化方式

2. 特許請求の範囲

(1) ディジタル輪頭装骨の接触仕掛から、より下 位の論理ゲートレベルの論理回路およびピットパ ターンレベルのマイクロプログラムを構成要素と する論理回路を作成する下位展開自動化方式にお いて、上記機能仕様として、論理装置の機能と論 理構成の指定を組み合わせて入力し、入力された 情報をファイルに一時格納しておき、貧ファイル に格納された論理装置の機能の指定に基づき、論

図路を作成するとともに、鉄論理装置の機能の指 かに基づき、マイクロプログラムコンパイラによ リピットパターンレベルのマイクロプログラムを 作成し、鉄ファイルに格納された論理装置の論理

理合成プログラムにより論理ゲートレベルの論理

構成の指定に基づき、上記論理合成プログラムと マイクロプログラムコンパイラを互いに切り替え

て動作させ、上記機能仕機から下位レベルの論理 開助を作成する際に、上記論業機成の指定により、 勤 薄回 筋とマイクロプログラムを選択して作成す

ることを特徴とする下位展開自動化方式。

3. 発明の詳細な説明

「産業トの利用分野」

本発明は、自動設計装置として、ディジタル論 鹿草屋の機能の指定と構成の指定を記述でき、そ れらを用いて布線論理の論理回路またはマイクロ プログラムの論理回路を作成できる下位展開自動 化方式に関するものである。

(世来の技術)

従来より、機能仕様を入力とするディジタル論 理装置の自動設計装置としては、例えば、『情報 処理ハンドブック』(社)情報処理学会、昭和51年 12月20日(株) オーム社発行、pp.15-62~15-68に 記載されているように、機能仕様を指定して、下 位のレベルである論理ゲートレベルの論理回路や ピットパターンレベルのマイクロプログラムを構 成要素とする論理回路を自動的に作成するもので

ant.

このような自動数計製度としての下位展開自動 化製産は、第11回に示すような状態運移で表わ され、その記述から論理ゲートレベルの論理回路 が光線されていた。

 舞動作である『=><STG2>;』は、他の状態運移STG2を起動することを指定するもので

第12回は、第11回の記述を下位展開自動化 要費内に基納するためのデータ構造図である。

第12億(A)は、1つの記述単位に対応するデ 一タ構造図であって、故当記述文が状態選移を開 始あるいは終于を表わすものか(以下、Tと記す)、 または状態の削削動作を表わすものか(以下、S と記す)を指定する『記述文観別』と試当の『記 ポマミンから解放されている。

第12回(B)は、上配(人)のデータ構造の一部 の詳細面であって、配送文権別が下の場合の「記 述文」のデータ構造を示している。すなわち、こ の対して表情性では、該当する配述文が状態選移の 動を表わす場合には、状態選移の責合の原有名 物を指定し、該当する配述文が状態選移の終了を 裁力す場合には、ENDを指定する「記述文の属 性」と、状態遅移の配動条件となる「配動信号」 大は四番巻のの影響条件となる「配動信号」

. 第12間(C)は、上記(A)のデータ構造の一都の詳細面であって、記述文権別が5の場合の『記述文』のデータ構造を示している。 すなわち、このデータ構造は、状態名、該当する状態の制御動作文および反談する状態から遍移する先を指定する最終条件と選移来とから構成されている。

第13回は、第11回の機能仕様から合成される 動理ゲートレベルの論理回路群の接続構成を示 す記述図である。

この間の論理問點群は、状態STI,ST2,・・・STIN,STINに対応する論理問點STI, ST2,・・・STIN,STINに、選手条件a, にが異となったときに対応する論理団路STIN, STINをONにする論理機関路のタイミング問題 と、論理回路STI,ST2,・・・STIN,S TINがONになるタイミングを与えるクロック係

第14回は、従来のディジタル論項装置の自動 設計装置のハードウェア構成を示す図である。 この自動設計装置は、第11回に示すような状 職選移で表わされる機能仕様から、第13回に示 すような下位レベルの論理回路を合成する。

無14回において、CPU146は記述入力装 # 1 4 3 から入力された機能仕様から、第 3 図に 示す下位の論理ゲートレベルの論理回路群を作成 する処理装置である。機能記述格納装置144は、 第11回に示すような状態遷移で示された論理回 味の機能仕機を、第12回のデータ構造で格納し たファイルであり、また論理回路記述格納装置1 4.5 は、上記機能仕様から合成した下位の論理が - トレベルの論理回路で構成されるディジタル論 理装置の記述を格納したファイルである。主記憶 装置140は、CPU146の処理に必要なプロ グラム、例えば機能記述格納手段144に格納す る機能仕様の記述を記述入力装置143から読み 込んだり、その機能仕様から合成された論理回路 の記述を論理回路記述格納装置145に格納する ための論理合成処理プログラム等を格納する。 第15回は、第14回の自動数計装量による下 位期関処理の手順を示すフローチャートである。

.

先ず、(i)読み書きプログラムが記動されるこ とにより、記述入力装置143から機能仕様の記 途が入力されると、上記プログラムがこの機能性 様を第12回に示すようなデータ構造に変換し、 機能記述格納装置144に格納する(ステップ5 O)。 次に、 (LI) 論理合成処理プログラムが起動 されることにより、機能記述格納装置144から 操能記述を取り出し、機能記述中の1つの状態係 に鉄当する状態に対応する論理回路を1つ配置し、 **飲当する論理回路のセット掲子にタイミング回路** を接続する。このタイミング回路は、着目する状 鎌への重移条件毎に、該当する遷移条件に対応す る信号と、重移元の状態に対応する論理回路の出 力増子からの信号の論理積をとり、各論理積の出 カの論理和をとる回路で構成する(ステップ51)。 次に、(组) 未処理の機能記述の有無を判断し、未 処理のものがあれば、ステップ51に戻って熱理 回路を作成するが、朱処理のものがなければ、次 に進む(ステップ 5 2)。(iv)論理合成処理プログ ラムは、合成結果を論理回路記述格納装置145 に格納することにより、処理を装丁する(ステッ

なお、第15回の知道は、従来の正位展開自動 化築度で、機能仕機の記述から監理回路を作成す る場合であるが、監理回路の着りにマイクロコワ グラムを作成する製産の場合には、前記第14回 だがて、重複合成処理プログラムの乗りにマイ クロプログラムを成処理プログラムを備えておく、 そして、第5回においても、監理回路の乗りにマイ イクロプログラムを作成して(ステップ51)、作 成されたマイクロフログラムをファイルに格納す を(ステップ53)。

### (発明が解決しようとする課題)

お述のように、従来の自動を計算度では、機能 仕機の配送手段である下位配送機関プログラムが、 動理回路合成用とマイクロプログラム合成用 とに それぞれ分けられていた。その結果、10つ機力の 機力の機力のである。 仕機から難理回路とマイクロプログラムの関かの 動理構成を作成することができず、またそれらに ついて、処理速度や金物重等を比較して最適な論

理構成を選択することができなかった。

従来の自動製計製産を使用してディジタル論理 装置を設計する場合には、第16回に示すように、 即理回路合成用とマイクロブログラム合成用の機 能仕機をそれぞれ配送して(ステップ161、1 62)自動製計製度に入力し、それらから動態の 助とマイクロブロンもを作成した数(ステップ 163、164)、処理選度や金物量等を比較して (ステップ165)、最適な単端成を選択する必 更があった(ステップ166)。

本質明の目的は、このような復実の課題を解映 し、市部計画またはマイクロプログラムによる動 理図器の性能を短時間に比較して、いずれか一方、 または興報点を集合した最適な物点を選択するこ とができる下位展開自動化力式を提供することに ふる。

## [議題を解決するための手段]

上記目的を達成するため、本発明の下位展開日 動化方式は、機能仕様として、論理装置の機能と 論理構成の指定を組み合わせて入力し、入力され た情報をファイルに一時格別しておき、ファイルに移動された態度繁度の機能の得定に基づき、設理の成立により動程ゲートレベルの動理回路を作成するとともに、前項重要の機能の存定に基づき、マイクロプログラムコンパイラによりにか、ドスターンレベルのマイクロプログラムを特にし、アフィイルに移動された前項重度の影響イクロブログラムとで、数据と報から下でレベルの面面回路を作成する数に、影響機能の特定により、動類回路とでする数に、影響機能の特定により、動類回路とでする数に、影響機能の特定により、動類回路とでする数に、ファイフの上で、表数、ことに特徴がある。

### (作用)

本発明においては、ディジタル動電調度の機能 仕様から動場がートレベルの動場で開発およびピッ トパターンレベルのマイクロプログラムを作成す る場合、機能仕様として、動理型での職者と動場 組成の研定を組み合わせて入力し、動場を成プロ グラムにより動程質管の機能の存定から動現が一 トレベルの論理因路を作成するとともに、マイク ロプログラムコンパイラにより同一の機能の指定 からビットパターンレベルのマイクロブログラム を作成し、 論理構成の指定に基づき論理合成プロ グラムとマイクロプログラムコンパイラを切り響 えるスイッチを用いて、機能仕様から下位レベル の論理回路を作成する際に、論理構成の指定に基 づいて1種間の機能の排定から論理回路とマイク ロブログラムを選択して作成する。これにより、 該当する機能仕機から下位レベルの論理回路やマ イクロブログラムを構成要素とする論理装置を合 成する場合に、1つの機能仕様から論理回路とマ イクロプログラムの関構成方式の論理構成を作成 することができるとともに、それらについて処理 遊皮と金物量を比較することにより、最適な胎理 構成を選択することが可能である。

### (実施例)

以下、本発明の実施例を、図面により詳細に扱 明する。

第1団は、本発明の一実施例を示す機能仕様を

「状態」の影波は、状態の識別名である「状態名」と、状態内で実行される「新興動物」とから構成 おれる。しかし、従来と異なる点は、制御物作品 に構成性点が可能となっていることである。構成 指定は、具体的には、親目する機能を動理回路の 組合合わせで構成する布臓論項の指定(以下、配 号がで表わす)、マイクロブログラムとはでは成成する 特定(以下、配号ので表わす)、およびが最終理と マイクロブログラムとほどせ構成する和定 (以下、配号スで表わす)のいずれかである。

第1回において、状態名ST1の状態の制御動作中の(w)、および状態名STmの状態の制御動作中の(m)は、それぞれ様成指定の例である。

操作メニュウウインドウ1)は、上記の状態選 移を機能仕機配送ウインドウ13上に配送するた めのを確の操作コマンドを表示したものである。

この操作コマンドには、状態運移の開始、終了、 状態等を表わす態記号(メニュウ上の部品 1、 ・部品 nに相当する)を機能仕様記述ウインドウ 13上に記載する『流知』コマンド、上記の図記

表す状態道琴の入力製置と調面の団である。

入力装置は、ディスプレイ10上の機能性機能 送ウィンドウ13と、操作指示のためのマウス1 5と、マウス15に運動するカーソル17と、数 域情報を入力するキーボード14とから構成され

類2回は、第1回の状態層等を機能配送格納製 便に格納するためのデータ構造を示す間である。 本発明のデータ構造は、第2回(人)に示すよう に、従来のデータ構造と比較すると、田田名で指 定される状態層等を1まとまりとして扱うデータ 構造を新たに設けている。すなわち、本発明のデ ータ構造は、1まとまりの状態調整の胎環構成を 招定する『構成指定』と、この状態調整の顕射名 である『関策名』と、複数の『配送要素』とから 程度される。第2回(8)は、1つの配送素素素の解 配を示している。これは使来と同じ至述素、環例と 使来とは異なって、何新動作体に動理模成を指定 した記述文とから構成されている。

第2回(C)は、記述文権別がTの場合の記述文の詳細を示したものである。これは、従来と同じである。集2回(D)は、記述文集別がSの場合の 記述文の評細を示したものである。この記述文は、状態名と複数の批作の指定と複数の画作の指定とない。 から構成される。動作の指定は、1つの制算動とから構成される。動作の指定は、1つの制算数となった。

類3回は、本発明の一実施例を示すディジタル 治理装置の自動数計装置のハードウェア機成器で

この自動設計装置は、第2因に示すようなデータ構造の状態通移で扱わされた機能仕様から、第

13間に示すような下位レベルの論理団路を構成 要素とする論理団路、またはピットパターンレベ ルのマイクロブログラムを構成要素とする論理団 能を合成する。

第3回において、機能記述格納装置31は、無 2. 因に示すようなデータ構造の状態運移で表わさ れた論項装置の機遂仕様を格納したファイルであ り、論理レベル記述格納装置33は、上記の機能 仕様から合成した下位レベルの動理ゲートレベル の論理図路またはピットパターンレベルのマイク ロブログラムで構成されるディジタル論理装置の 記述を格納したファイルである。また、記述入力 装置34は、無1回に示す機能仕様記述ウィンド ウ13と操作メニュウウィンドウ11を持つディ スプレイ10とキーボード14およびマウス15 とから構成され、上記の記能仕様を記述するため のものである。また、主記憶装置35は、CPU 30の処理に必要なプログラム、例えば、機能記 述格納装置31に格納する機能仕様の記述を記述 入力装置34から読み込んだり、その機能仕様か

ら合成された下位レベルの動理ゲートレベルの動理部第またはピットパターンレベルのマイクロプログラムの記述を勧調しベル記述始初数度33に移動したリイネ放み等をプログラム36、その観度仕様から動電ゲートレベルの論理回路を合成するレベルのマイクロプログラム36、北京に観音を出版するでは対すっている。 ジェールのでは、1000円ので

無4回は、本発明における合成制製プログラム の機能プロック図である。

本発明の特徴的なプログラムである合成制算プログラムは、年えられた機能仕事の記述のうちの 構成特定を参照して、記述を右接動電性変化の レマイクロプログラム指定のものとに分ける記述 の解節41と、上記で多数された記述単位に始度 合成知度プログラム30をマイクロプログラムコ ンパイラ36を起動して、下位レベルの論理問題を作成する合成起動部42と、右超論理とマイク ロブログラムより構成される論理回路間の映象を 行って、論理回路を完成させる記述就会部43と、 これら3つの処理部41~43の実行を制御する 実行制御部44とから構成される。

第 5 倒は、第 4 倒における実行制製師の処理音 順を示すフローチャートである。

先ず、(1)実行制算器44は、配送分解系41 を動作させて次の処理を行う。すなわち、機能配送格別監督31に特納されている状態選挙を図面 る単位に構成得定がxのものは、さらに制御動作 での中で構成得定がxのものは、さらに制御動作 をに構成得定がxのものは、さらに制御動作 をに構成得定がの。wのものに分類した 間定名の配置の異合を作成する(ステップ110)、 (以)実行制度を行う。すなわち、上間間を形を記述の異な行う。すなわち、上間を分類で すれた記述の異なして、加速の発展でクラ された記述の異なして、加速の形態で表する 規定行う。つまり、機成指定がのものに対して 規定行う。つまり、機成指定がのものに対して は、無理会成処理プログラム39を用いて動産ゲートレベルの無理の関係を作成する。また、研究経程 定が皿のものに対しては、マイクターンバイク33を用いてビットパタ・ロッルベルのマイクロプログラムを作成する。これらの作文テップ1111)。 大田 記事 (以下 文学 (以下 ) (以下 )

動作プローを無も関に、またステップ111の合 数件プローを無も関に、またステップ111の合 次数勤節42のデータ構造関を裏7限に、またス テップ112の記述統合節43の詳細動作プロー を振り間に、それぞれ示す。

類 6 因は、男 4 因における記述分解部の処理フローチャートである。

先ず(i)状態運移の集合から図面単位に1まと

まりの状態理器を取り出す(ステップ120)。 (11)取り出された状態理等の情波構定を判定し、 それがwであるときはステップ122に、それが wであるときはステップ124に、またそれがメ であるときにはステップ125に、それぞれ少様 であるときにはステップ125に、それぞれ少様 でも(ステップ121)。

次に、(※)取り出された状態選移を、布線指揮 の論理構成で作成するために受象する(ステップ 122)。次に、(※)未処理の状態選ば、ステップ 120に戻って同じ処理を繰り返す (ステップ 1 23)。また、(※)取り出された状態選手をマイ クロプログラムの胎理構成で作成するために受象 (、ステップ 123の処理を行う。

(vi)取り出された状態選挙と同一の記述を1つ作成し、元の状態選挙を第1の状態選挙と言る(ステップ1. 25)。(vi)第1の状態選挙とする(ステップ1. 25)。(vi)第1の状態選挙に対しては、各状態 成に削削動性に対する根皮指定を制定し、Wi 形なのものがあれば、製造の状態から動作の指定を表

り論く(ステップ126)。また、(41)第2の状態 運都に対しては、各状態等に削削動作に対する標 皮根変を利定し、四指定のものがあれば、装当の 状態から動作の指定を取り除き、ステップ123 の処理を行う。

第7回は、中間情報格前装置に格的される論理 団路のデータ標準図である。

第7間(A)は、機成限定が4の機能性限から作 皮される論項回路のデータ構造図である。これは、 機能性限の機関名である『図面名』と、『構成限 定』および信を扩入力される例の論理図路を実施 する『デスティネーション製鑑』を発力す る例の論理図路を表わず『ソース製版』の対を指 生する概念を

着「数(B)は、機成作定が中の機能化器から作 成される論理回路のデータ構造図である。これは、 機能化機の機関地である「数形法」と、「構成作 だ」および複数のネットから構成される。また、 上記の構成指定・サン美なって、ホネットでは、 「デスティネーション質器」と「ソース製器」の 対の鬼に、この対の信号接続を制御するマイクロ プログラムの制御信号が追加されている。

第8回は、第6回における第1の状態避移と祭 2の状態選移の処理において、状態対応の構成指 定を判断して2つの状態避移に分離する態機を示 す図である。

類8個(A)は、構成指定にxが指定された回面 名単位の収集選移である。この面では、制御動作 にwが指定された状態を自色の短形で、また血が 相定された状態を斜端の規形で、それでれ扱かしている。類8個(B)は、類8個(A)から作成され た無2の状態運動において、各代機能に制御動作 に対する構成指定を制定し、血程定の制御動作の 動作指定を取り扱いた数果を表わしている。

類る語(C)は、類る图(A)に示す状態最多において、各状態なに制御動作に対する器成指定を制定し、W指定の制御動作の動作指定を取り除いた 結果を表わしている。すなわち、そこだけを複效 動作にしている。

なお、第8回の複数個の矩形は、第1回で示し

第9 図は、第4 図における記述統合部の処理手 ■を示すフローチャートである。

先ず、(1)中間情報特別製置32内に、布服 動理で様点された動理団路と、マイクロブログラ ムで構成された動理団路とが、同事共に格納され ているか否かを刊定し、いずれか一方のみが格納 されていると意には、処理を終すする(ステップ 150)。(2)同事共に格納されているときには、 両者のデータ構造を探索して、全てのデスティネ - ション妄想に対して、ソース妄想と制御信号と を対応付けたディティネーション委譲・ソース委 ■対応のリスト(第10図参照)を作成する(ステ ップ151)。 (皿)リストを探索することにより、 同一デスティネーションであり、かつ構成指定 W の機能仕様から作成されたソース妄想と構成指定 血の機能仕様から作成されたソース姿態とを対応 付けられているものが有るか否かを判定し、なけ れば処理を終了する(ステップ152)。(iv)同一 デスティネーションのものが有れば、同者のソー ス寮裏の出力信号の勘理和をとり、その結果を着 目するデスティネーション要振の入力帽子に接続 する(ステップ 1 5 3 )。(v)リスト中に未処理の ものが存在するか否かを判定し、あれば、ステッ プ152に戻って同一デスティネーションの有無 判定処理を行い、なければ、処理を終了する (ス テップ154)。

第10回は、第4回における記述統合部の処理 を示す団であって、第10回(A)は、デスティネ

ーション製菓・ソース製菓対応リストの内容を示 「関、第10間(B)は元の製理構成の製練間、第 10間(C)は最正された製工業成の製練間、第 第10間(A)において、デスティネーション製 関DES1は、構成指定・の機能性機から作成を れたソース製製SRC10。SRC12と構成指 定のの機能性機から作成されたソース製菓SRC 11(間解音号はCTL1)が対応付けられている。 また、デスティネーション製菓のES2は、構成 得定のの機能性様から作成されたソース製菓SR C20(創酵符号でTL2)が対応付けられている。 また、デスティネーション製菓のES3は、構成 ドアスティネーション製菓のES3は、構成 作者やの機能に様から作成されたリース製菓SR (730が製売付けられている。

第10回(B)は、第10回(A)のデスティネーション要認DES1に対する元の職職構成を示しており、DES1に構成指定 wの無数任機からソース要振SRC10、SRC12と動車が回路を介して映載される。一方、同じDES1が、構成得定の側距化機からソース要振SRC11の出

カ燗子と制物信号CTL1に論理機固路を介して 接続される。

類10類(C)は、類10類(B)の接続側を類9 図のステップ153の処理で様正して、統合した 設理構成例である。同一のデスティオーション製 既に対して統合もために、同情成方式のソース 製画をDES1の入方架子の手句で、設理和別島 をかしてDES1に接続する。

このように、本実施例においては、機能仕様から下位レベルの動理回路やマイクロプログラムを 様式要素とする勘理監理を合成する場合に、1つの機能仕様から過程回路をマイクロプログラムの 同時成ガズの勘理相談を作成するので、それらい いて、処理選択全会を基等と比較して、最適な 知知機成と選択することが可能である。

#### (長明の効果)

以上設明したように、本発明によれば、ディジタル論理数量の機能仕機として、論理数量の機能 の間度と構成の相定を記述することができ、それ らを用いて同一の機能の指定から有線論理による 施理部路とマイクロブログラムによる動理部局の いずれか一方が、または同様成式式を既在した地 理問路を作成することができるので、同様成方式 の動理部局の位置を超時間で比較することにより、 最適な構成を選択することが可能である。

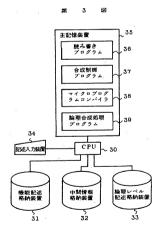
4、図面の簡単な説明

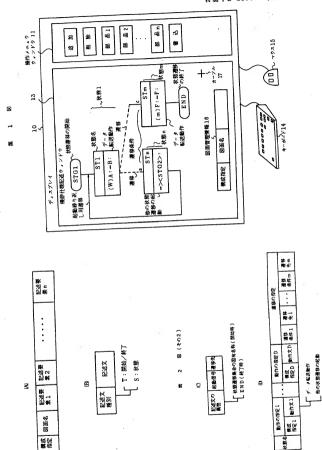
示す図、第9図は第4回における合成創御プログ **ラムの記述統合部の処理手順を示すフローチャー** ト、 飯10回は毎4回における記述統合部の処理 の一例を示す図、第11図は従来の機能仕様を状 維温器で記述する例を示す図、第12回は第11 図の記述を下位展開自動化装置内に格納する従来 のデータ構造図、第13回は第11回の機能仕様 から会成される論理図整群の接続構成を示す図、 第14回は従来のディジタル診理基置の自動設計 林骨のハードウェア構成図、第15回は第14回 の自動設計装置でディジタル論理装置を設計する **毛脚を示すフローチャート、集16回は従来の自** 動設計装置を用いてディジタル論理装置を設計す **る毛嚼を示すフローチャートである。** 10:ディスプレイ、11:幾作メニュウウィ シドウ、13:機能仕機配能ウィンドウ、14: セーボード 15:マウス、16:原面管理情報。 17:カーソル、30:CPU、31:機能配送 林納弘帝、32:中間情報格約签章、33:除理

レベル記述格納装置、34:記述入力装置、35:

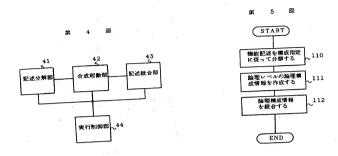
主記憶装置、36:数み書きプログラム、37: 合成朝鮮プログラム、38:マイクロプログラム コンパイラ、39:配理合成処理プログラム、4 1:記述分解形、42:合成起動形、43:記述 統合師、44:実行解解形。

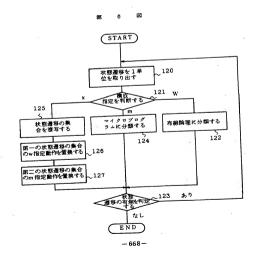
代理人 非理士 裹 村 雅 使

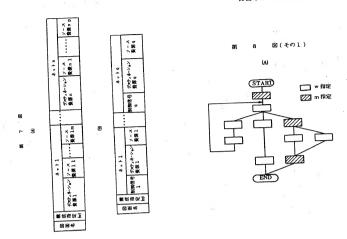


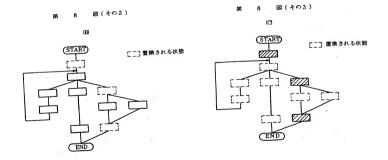


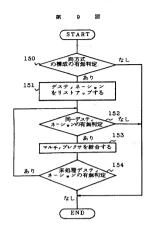
図(その1)





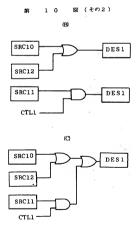


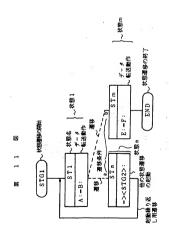




第 1 0 図 (その1)

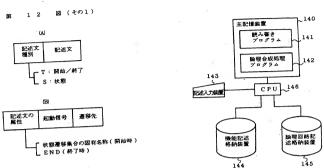
デスティネーション資源	ソース資源	制御信号
DES1	SRC10.SRC12 (w)	
	SRC11 (m)	CTL1
DES2	SRC20 (m)	CTL2
DES3	SRC30 (w)	



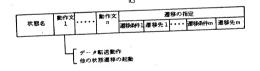


-670-

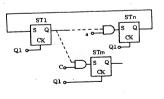




第 12 図(その2)



ax 13 🖾



-671-

